# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

04-273536

(43)Date of publication of application: 29.09.1992

(51)Int.CI.

G06F 9/46

G06F 13/10

(21)Application number: 03-033883

(71)Applicant : NEC CORP

(22)Date of filing:

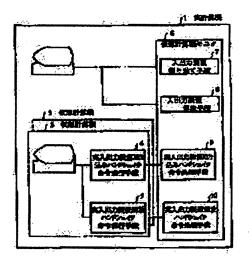
28.02.1991

(72)Inventor: YAMAMURA NAOMI

## (54) VIRTUAL COMPUTER INPUTTING AND OUTPUTTING DEVICE CONTROL SYSTEM (57)Abstract:

PURPOSE: To efficiently and exclusively utilize the . same real inputting and outputting device by plural virtual computers.

CONSTITUTION: As for a real computer 1, an inputting and outputting device assigning means 7 of a virtual computer monitor 6 assigns the real inputting and outputting device to plural virtual computers 2 and 3. A real inputting and outputting device fetching handshake command executing means 4 and a real inputting and outputting device fetching handshake command processing means 9 exclusively fetch the real inputting and outputting device as a virtual inputting and outputting device. A real inputting and outputting device releasing handshake command executing means 5 and a real inputting and outputting device releasing handshake command processing means 10 release the virtual inputting and outputting device just after using it. An inputting and outputting device releasing means 8 releases the real inputting and outputting device by a releasing command.



## **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

### (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平4-273536

(43)公開日 平成4年(1992)9月29日

(51) Int.Cl.5 G06F

識別記号 庁内整理番号

350

8120 - 5B

9/46 13/10

3 3 0 B 7230-5B

FI

技術表示箇所

## 審査請求 未請求 請求項の数1(全 5 頁)

(21)出願番号

特願平3-33883

(22)出願日

平成3年(1991)2月28日

(71)出願人 000004237

日本電気株式会社

東京都港区芝五丁目7番1号

(72)発明者 山村 直美

東京都港区芝五丁目7番1号日本電気株式

会社内

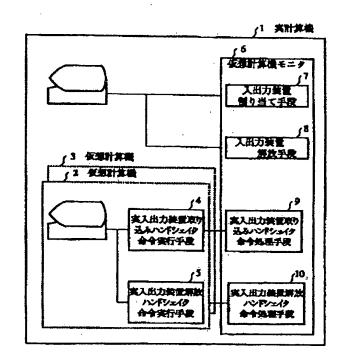
(74)代理人 弁理士 内原 晋

## (54) 【発明の名称】 仮想計算機入出力装置制御方式

## (57)【要約】

【構成】実計算機1で仮想計算機モニタ6の入出力装置 割り当て手段7は、実入出力装置を複数の仮想計算機 2, 3に割り当てる。 実入出力装置取り込みハンドシェ イク命令実行手段4と実入出力装置取り込みハンドシェ イク命令処理手段9とは、排他的に実入出力装置を仮想 入出力装置として取り込む。実入出力装置解放ハンドシ ェイク命令実行手段5と実入出力装置解放ハンドシェイ ク命令処理手段10とは、使用後直ちに仮想入出力装置 を解放する。入出力装置解放手段8は、解放コマンドに より実入出力装置を解放する。

【効果】同一の実入出力装置を複数の仮想計算機で効率 よく排他的に使用できる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 仮想計算機と仮想計算機モニタとの間で 互いに通信を行うためのハンドシェイキング機能を有す る仮想計算機システムの仮想計算機入出力装置制御方式 において、実計算機の入出力装置 である実入出力装置 を、複数の仮想計算機の入出力装置である仮想入出力装 置に割り当てる入出力装置割り当て手段と、複数の仮想 計算機に割り当てられた前記実入出力装置を、それぞれ の仮想計算機から解放する入出力装置解放手段と、仮想 計算機の入出力装置制御処理で前記仮想入出力装置のオ ンライン処理時に実入出力装置取り込みハンドシェイク 命令を実行することにより、前記実入出力装置を自己の 仮想計算機に取り込み、仮想計算機での前記仮想入出力 装置の使用を可能にする実入出力装置取り込みハンドシ エイク命令実行手段と、仮想計算機の前記仮想入出力装 置の使用が終了した後に、前記仮想入出力装置のオフラ イン処理時に実入出力装置解放ハンドシェイク命令を実 行することにより、前記実入出力装置をフリー状態にす る実入出力装置解放ハンドシェイク命令実行手段と、仮 想計算機モニタで、実入出力装置取り込みハンドシェイ ク命令のシミュレーションを行う実入出力装置取り込み ハンドシェイク命令処理手段と、実入出力装置解放ハン ドシェイク命令のシミュレーションを行う実入出力装置 解放ハンドシェイク命令処理手段と、を有することによ り、同一の前記実入出力装置を複数の仮想計算機で排他 的に使用することを可能にする仮想計算機入出力装置制 御方式、

1

### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は仮想計算機入出力装置制御方式に関し、特に仮想計算機システムにおける入出力 装置の割り当てを制御する仮想計算機入出力装置制御方式に関する。

[0002]

【従来の技術】従来の仮想計算機入出力装置制御方式 は、仮想計算機システムで同一の実入出力装置を複数の 仮想計算機で使用する場合に、以下に述べる操作を行っ ていた。

【0003】まず、実入出力装置をある仮想計算機の入出力装置として割り当て、その仮想計算機上でその入出力装置をオンラインとした後に使用する。次に、割り当てていた入出力装置を解放し、他の仮想計算機の入出力装置として割り当て、その仮想計算機上で入出力装置をオンラインとした後に使用する。このようにして、必要に応じてこれらの操作を繰り返して使用している。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】上述した従来の仮想計算機入出力装置制御方式は、仮想計算機システムで同一の実入出力装置を複数の仮想計算機で使用する場合に、仮想計算機で使用する度に入出力装置の確保と解放との

操作および仮想計算機上でのオンライン操作が必要であったので、特に、使用頻度の低い入出力装置などでは、 特定の仮想計算機で専用に使用せずに共有する場合が多く、入出力装置の切り替え操作が煩わしいという欠点を 有している。

2

[0005]

【課題を解決するための手段】本発明の仮想計算機入出 力装置制御方式は、仮想計算機と仮想計算機モニタとの 間で互いに通信を行うためのハンドシェイキング機能を 有する仮想計算機システムの仮想計算機入出力装置制御 IO. 方式において、実計算機の入出力装置である実入出力装 置を、複数の仮想計算機の入出力装置である仮想入出力 装置に割り当てる入出力装置割り当て手段と、複数の仮 **想計算機に割り当てられた前記実入出力装置を、それぞ** れの仮想計算機から解放する入出力装置解放手段と、仮 想計算機の入出力装置制御処理で前記仮想入出力装置の オンライン処理時に実入出力装置取り込みハンドシェイ ク命令を実行することにより、前記実入出力装置を自己 の仮想計算機に取り込み、仮想計算機での前記仮想入出 20 力装置の使用を可能にする実入出力装置取り込みハンド シェイク命令実行手段と、仮想計算機の前記仮想入出力 装置の使用が終了した後に、前記仮想入出力装置のオフ ライン処理時に実入出力装置解放ハンドシェイク命令を 実行することにより、前記実入出力装置をフリー状態に する実入出力装置解放ハンドシェイク命令実行手段と、 仮想計算機モニタで、実入出力装置取り込みハンドシェ イク命令のシミュレーションを行う実入出力装置取り込 みハンドシェイク命令処理手段と、実入出力装置解放ハ ンドシェイク命令のシミュレーションを行う実入出力装 置解放ハンドシェイク命令処理手段と、を有することに より、同一の前記実入出力装置を複数の仮想計算機で排 他的に使用することにより構成されている。

[0006]

【実施例】次に、本発明の実施例について、図面を参照 して説明する。

【0007】図1は本発明の仮想計算機入出力装置制御方式の一実施例を示すプロック図である。また、図2は本実施例の実計算機および仮想計算機の構成の一例を表す図である。さらに、図3は本実施例の実入出力装置テーブルおよび仮想入出力装置テーブルの一例を示す図である。

【0008】 仮想計算機システムで使用する入出力装置は、図3に示す実入出力装置テーブル17および仮想入出力装置テーブル18により管理されている。実入出力装置テーブル17は、図1に示す実計算機1に対応して仮想計算機システムに1つ、仮想入出力装置テーブル18は、仮想計算機2、3年に1つ存在し、それぞれ入出力装置名毎に1エントリを構成している。

【0009】仮想計算機2,3と仮想計算機モニタ6と 50 の間で互いに通信を行うためのハンドシェイキング機能 3

を有する仮想計算機システムで、仮想計算機2と仮想計 算機3とが動作中に、仮想計算機に未割り当て状態の図 2に示す実計算機1の構成11に有する実入出力装置1 2を仮想計算機2の構成13の仮想入出力装置14とし て割り当てるために、装置割り当てコマンドを投入する ことにより、入出力装置割り当て手段7が動作する。

【0010】入出力装置割り合て手段7は、仮想計算機 名、仮想入出力装置名、実入出力装置名を入力として、 まず、実入出力装置名から実入出力装置テーブル17の 該当ずるエントリをサーチする。そして、初期値の "0"がセットされている割り当て仮想針算機数に1を 加え、割り当てた仮想計算機名をセットして、割り当て た仮想計算機2に対する装置状態を未割り当て状態に設 定する。

【0011】次に、仮想計算機名および仮想入出力装置 名から仮想入出力装置テーブル18の該当するエントリ をサーチする。そして、装置割り当て状態の設定および 対応する実入出力装置テーブル17のエントリアドレス のセットを行う.

【0012】また、続いて、実入出力装置12を仮想計 算機3の構成15の仮想入出力装置16として割り当て る装置割り当てコマンドを投入した場合に、同様の処理 が行われる。これにより、実入出力装置12は、仮想計 算機2と仮想計算機3に割り当てられた状態となる。

【0013】次に、仮想計算機2において仮想入出力装 置14をオンラインにするために、装置オンライン要求 コマンドを投入することにより、仮想計算機2における 入出力装置制御処理が動作する。入出力装置制御処理の オンライン処理で、仮想入出力装置14に割り当てられ ている実入出力装置12を使用するために、実入出力装 置取り込みハンドシェイク命令実行手段4により実入出 力装置取り込みハンドシェイク命令を実行することによ り、仮想計算機モニタ6に対して、実入出力装置取り込 みハンドシェイク命令シミュレーション要求事象が通知 される。

【0014】実入出力装置取り込みハンドシェイク命令 シミュレーション要求事象を受けた仮想計算機モニタ6 は、実入出力装置取り込みハンドシェイク命令処理手段 9を動作させる。実入出力装置取り込みハンドシェイク 命令処理手段9は、仮想入出力装置名を入力とし、ま ず、仮想入出力装置テーブル18の該当エントリをサー チし、この仮想入出力装置テーブル18の該当エントリ から対応する実入出力装置テーブル17のエントリアド レスを得る。

【0015】そして、実入出力装置テーブル17の該当 エントリで、実入出力装置が既に他の仮想計算機に対し て割り当て状態であるか否かを調べる。他の仮想計算機 への割り当て状態でなければ、自己の仮想計算機 2 に対 する装置状態を割り当て状態に設定し、正常終了のリタ のシミュレーションを終了する。

【0016】これにより、実入出力装置取り込みハンド シェイク命令を実行した仮想計算機2における仮想入出 力装置14のオンライン処理は成功し、仮想入出力装置 14はオンラインとなる。そして、仮想計算機2におけ る仮想入出力装置14としての実入出力装置12の使用

【0017】さらに、この状態で仮想計算機3より仮想 入出力装置16に対する装置オンライン要求コマンドが 投入されると、仮想計算機2と同様に、実入出力取り込 みハンドシェイク命令実行手段4により実入出力装置取 り込みハンドシェイク命令を実行することにより、仮想 計算機モニタ 6 に対して、実入出力装置取り込みハンド シェイク命令シミュレーション要求事象が通知される。

【0018】 実入出力装置取り込みハンドシェイク命令 シミュレーション要求事象を受けた仮想計算機モニタ6 の実入出力装置取り込みハンドシェイク命令処理手段9 は、実入出力装置12を既に他の仮想計算機2に対して 割り当て状態であるので、エラーのリターンコードで実 入出力装置取り込みハンドシェイク命令のシミュレーシ ョンを終了する。

【0019】これにより、仮想計算機3における仮想入 出力装置16のオンライン処理は、失敗してオンライン 状態とはならない。

【0020】次に、仮想計算機2の仮想入出力装置14 としての実入出力装置12の使用が終了後に、装置オフ ライン要求コマンドを投入することにより、仮想計算機 2の入出力装置制御処理が動作する。入出力装置制御処 理のオフライン処理で、仮想入出力装置14に割り当て ていた実入出力装置12を解放するために、実入出力装 置解放ハンドシェイク命令実行手段5により実入出力装 置解放ハンドシェイク命令を実行することにより、仮想 計算機モニタ6に対して、実入出力装置解放ハンドシェ イク命令シミュレーション要求事象が通知される。

【0021】実入出力装置解放ハンドシェイク命令シミ ュレーション要求事象を受けた仮想計算機モニタ6は、 実入出力装置解放ハンドシェイク命令処理手段10を動 作させる。実入出力装置解放ハンドシェイク命令処理手 段10は、仮想入出力装置名を入力として、まず、仮想 入出力装置テープル18の該当エントリをサーチし、次 にこの仮想入出力装置テーブル18の該当エントリから 対応する実入出力装置テーブル17のエントリアドレス

【0022】そして、実入出力装置テーブル17の該当 エントリで、自己の仮想計算機2に対する装置状態が割 り当て状態であれば、未割り当て状態として、正常終了 のリターンコードで実入出力装置解放ハンドシェイク命 令の処理を終了する。これにより、仮想計算機2におけ る仮想入出力装置14のオフライン処理は成功し、仮想 ーンコードで実入出力装置取り込みハンドシェイク命令 50 入出力装置14はオフライン状態となる。そして、実入・ 5

出力装置12は、どの仮想計算機にも取り込まれていない状態、つまり、フリー状態となる。

【0023】その後に、再度、仮想計算機3より仮想入出力装置16のオンライン要求コマンドが投入されると、前回と同様の処理が動作するが、既に仮想計算機2より実入出力装置12は解放されているので、オンライン処理は成功して、仮想計算機3の仮想入出力装置16としての実入出力装置12の使用が可能となる。

【0024】さらに、仮想計算機2より仮想入出力装置14に対する装置解放コマンドを投入することにより、入出力装置解放手段8が動作する。入出力装置解放手段8は、仮想計算機名および仮想入出力装置名を入力として、まず、仮想入出力装置名から仮想入出力装置テープル18の該当エントリをサーチする。そして、装置デーブル18の該当エントリから対応する実入出力装置デーブル17のエントリアドレスを得る。そして、実別出力装置デーブル17の該当エントリで割り当て仮想計算機数から1を減じて、自己の仮想計算機2の仮想計算機名をエントリから削除する。

【0025】以上により、同一の実入出力装置12を同時に複数の仮想計算機2、3に割り当て、排他的に使用することができる。

#### [0026]

【発明の効果】以上説明したように、本発明の仮想計算機入出力装置制御方式は、仮想計算機モニタと仮想計算機との間で、ハンドシェイキング機能を使用することにより、同一の実入出力装置を複数の仮想計算機で使用する場合に、それぞれの仮想入出力装置に対する割り当てを行って、必要な時点で仮想計算機上で入出力装置をオ 30

ンラインとした後に、使用して不要となった時点でオフラインとすることにより、同一の実入出力装置を複数の 仮想計算機で効率よく排他的に使用できるという効果を 有している。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の仮想計算機入出力装置制御方式の一実施例を示すプロック図である。

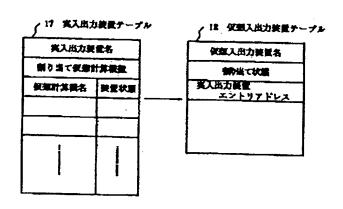
【図2】本実施例の実計算機および仮想計算機の構成の 一例を表す図である。

10 【図3】本実施例の実入出力装置テーブルおよび仮想入出力装置テーブルの一例を示す図である。

#### 【符号の説明】

- 1 実計算機
- 2.3 仮想計算機
- 4 実入出力装置取り込みハンドシェイク命令実行手段
- 5 実入出力装置解放ハンドシェイク命令実行手段
- 6 仮想計算機モニタ
- 7 入出力装置割り当て手段
- 20 8 入出力装置解放手段
  - 9 実入出力装置取り込みハンドシェイク命令処理手段
  - 10 実入出力装置解放ハンドシェイク命令処理手段
  - 11 実計算機1の構成
  - 12 実入出力装置
  - 13 仮想計算機2の構成
  - 15 仮想計算機3の構成
  - 14, 16 仮想入出力装置
  - 17 実入出力装置テーブル
  - 18 仮想入出力装置テーブル

## 【図3】



[図1]

【図2】

